

ПУАП
Кадровый 53

Отчет
Защитен с оценкой

Хар
У

Преподаватель

доцент к.р.-мн
высшей, уч. степени

подпись, дата

Чарев Ю.Н.
инженер, главный

Отчет о лабораторной работе.
Машина Амбурга

Работу выполнил

студент

vk.com/club152685050

vk.com/id446425943

подпись, дата

- Дифференцированный зачет
- Книги
- ЛР Крутильный маятник
- ЛР Математический и физический маятники
- ЛР Машина Атвуда
- ЛР Маятник Максвелла
- ЛР Определение показателя адиабаты для воздуха
- ЛР Определение скорости звука в воздухе
- ЛР Определение электрического сопротивления
- ЛР Столкновение шаров
- Для протоколов Коваленко И.И.
- Коваленко Иван Иванович
- конспект1
- конспект2
- конспект3
- Лабораторный практикум
- Литвинова Надежда Николаевна
- Физика конспект

СКАЧАТЬ https://yadi.sk/d/RqO8HPxTfh0z_w

СКАЧАТЬ https://archive.org/details/@guap4736_vkclub152685050



vk.com/club152685050
vk.com/id446425943

Лабораторная работа № 2
Машинка Шуберга.

Созданы группы №
Презентация

vk.com/club152685050
vk.com/id446425943

Чарёв И. И.

Параметры приборов
цена деления

Прибор	max	цена деления	видео показания	систематич. погрешность
линейка	49,5 см	1 мм.		1 мм
секундомер	99,999 с.	0,001 с.		0,001 с

Результаты измерений

Задание № 2

$S_1 = 1 \text{ см}$

$t_2, \text{с}$	0,404	0,436	0,465	0,513	0,517
$S_1, \text{см}$	12	12	12	12	12
$S_2, \text{см}$	14	15	16	17	18

Задание 3

$S_2 =$

$t_2, \text{с}$	0,497	0,533	0,642	0,662	0,733
$S_1, \text{см}$	15	14	13	12	11
$S_2, \text{см}$	13	13	13	13	13

= по ст

$m_K = 7,8 \text{ г}$ $m_{\text{ш}} = 60 \text{ г}$

$S_1 = 40 - 28 = 12 \text{ см}$

$S_2 = 28 - 15 = 13 \text{ см}$

1) Цель работы:

- исследование равномерного и равноускоренного движения

2) Описание лабораторной установки

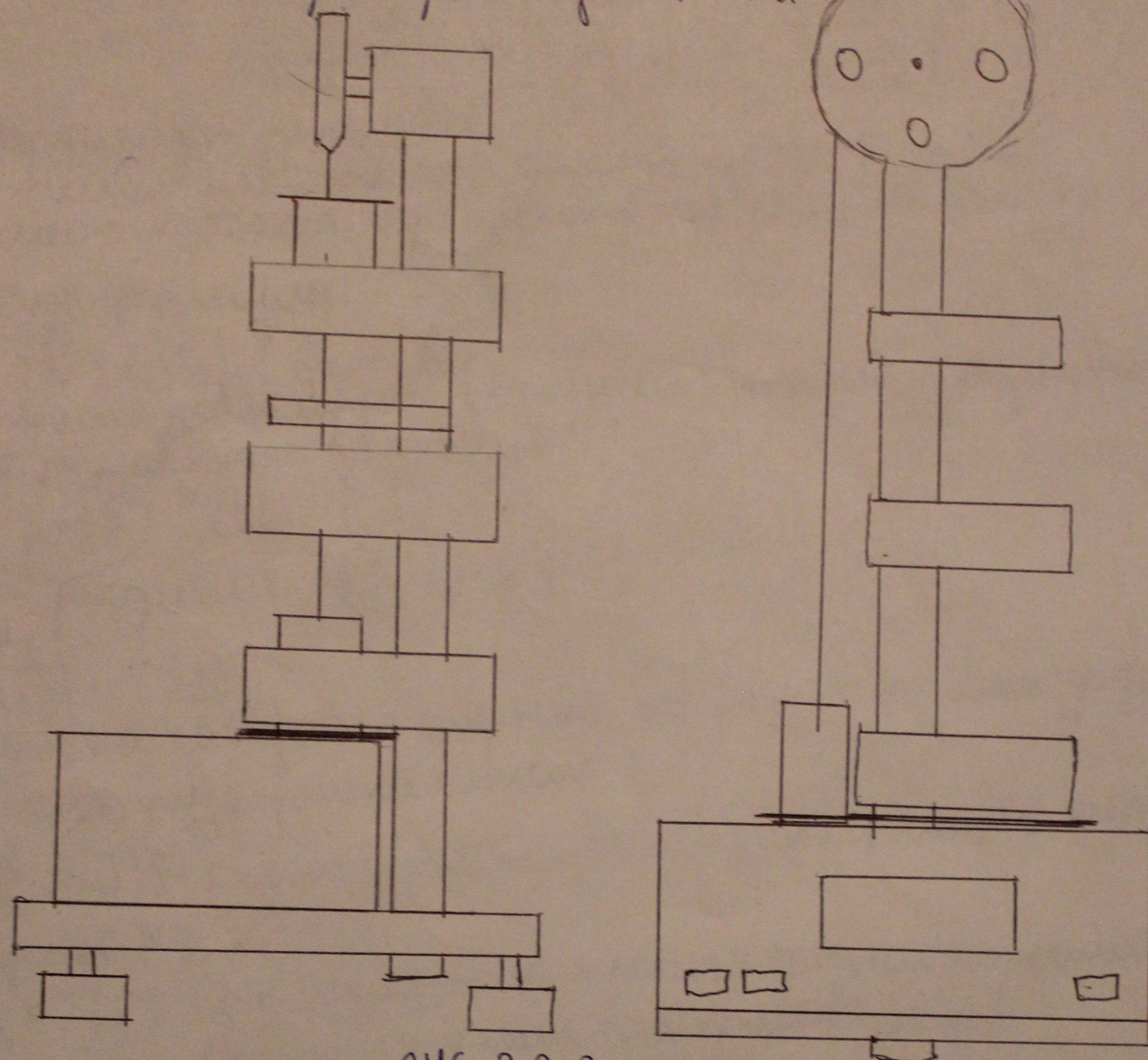


рис. 2.2. Внешний вид лабораторной установки.

На лицевой панели установки имеются кнопки «Сеть», «Пуск» и «Стоп». Для проведения измерений нужно включить установку кнопкой «Сеть», установить необходимые длины S и V , зафиксировать начальное положение груза 2а, 2б, и установить груз. С нажатием кнопки «Пуск» груз приводится в движение, периодически срабатывающем фотодатчике, на табло высвечивается время t . Нажатие кнопки «Стоп» обнуляет показания секундомера и приводит установку в режим готовности к следующему измерению.

vk.com/club152685050

vk.com/id446425943

Параметры груза

0,833 7 100 2

Груз	Длина	Угол наклона	Класс точности	Q
Линейка	49 см	1 мм	—	2 мм
Секундомер	99,999 с	0,001 с	—	

Параметры установки:

- стержневая опора имеет диаметр $\Phi \geq 2$ мм
- стержневая опора имеет диаметр $\Phi \geq 900$ см

3) Рабочие формулы:

$$v = \frac{1}{2} a t^2 = \frac{1}{2} a (S_2 - S_1) \quad (1) \quad a =$$

где t — время равномерного движения; S_1 — путь пройденный за время равномерного движения.

$$a > 0,5 \frac{S_2 - S_1}{t^2} \quad (2)$$

где a — ускорение, t — время через ускорение

$$a = \frac{Mg}{2m + M} \quad (3)$$

M — масса свободного падения, m — масса башки груза, M — масса груза фиксированная.

$$S > \frac{S_2}{t^2} \quad (4) \quad S$$
 — скорость равномерного движения, S_2 — путь РД, t^2 — время РД

$$v > t g x \quad (5) \quad - \text{формула нахождения средней скорости ускорения}$$

$t g x$ — $t g$ угол наклона пути S_2 $t g x$

$$v = \sqrt{\frac{Mg S_1}{2m + M}} \quad (6) \quad \text{формула нахождения скорости с учетом}$$

замедляющегося равномерного движения и начального равномерного.

$$a > \frac{S_2^2}{2S_1 t^2} \quad (7) \quad \text{ускорение груза через пути Р.У.Д. S_1 и}$$

равномерного S_2 , через время равномерного движения

4. Результат измерений и вычислений. Табл. 4.1

	1	2	3	4	5
S_1 , см		const = 12			
S_2 , см	14	15	16	17	18
m_1 , гр.		const = 60			
m_2 , гр.		const = 60			
M , гр.		const = 7,8			

$t_2, \text{сек}$	0,498	0,533	0,642	0,662	0,833
$a, \text{мкс}^2$	0,2	0,6	0,8	0,5	0,4
$\alpha_{\text{до}}, \text{мкс}^2$	0,5	0,5	0,5	0,5	0,5
$\alpha_{\text{м}}, \text{мкс}^2$	0,6	0,6	0,6	0,6	0,6
$\Theta, \text{мкс}^2$	0,04	0,04	0,04	0,04	0,04
	1	2	3	Падение 4.2.	
$S_1, \text{см}$	15	14	13	12	11
$S_2, \text{см}$		const = 13			
$m_1, \text{г}$		const = 60		vk.com/club152685050	
$m_2, \text{г}$		const = 60		vk.com/id446425943	
$M, \text{г}$		const = 2,8			
$t_2, \text{сек}$	0,404	0,436	0,465	0,513	0,518
$\alpha, \text{мкс}^2$		const = 0			
$v, \text{мкс}$	0,3	0,3	0,3	0,3	0,3
$v_{\text{до}}, \text{мкс}$	1,26	1,26	1,26	1,26	1,26
$v_{\text{м}}, \text{мкс}$	0,3	0,3	0,3	0,3	0,3
$\Theta_{\text{до}}, \text{мкс}$	0,02	0,02	0,02	0,02	0,02

5) Примеры вычисления:

по гр. (2) $a = \frac{0,13^2}{2 \cdot 0,15 \cdot 0,498^2} = \frac{0,068}{0,0741} \approx 0,2 \text{ мкс}^2$

по гр. (3) $\alpha = \frac{0,0078 \cdot 9,8}{2 \cdot 0,06 + 0,0078} = \frac{0,0764}{0,1278} \approx 0,6 \text{ мкс}^2$

по гр. (4) $v = \frac{0,14}{0,404} \approx 0,3 \text{ мкс}$

по гр. (6) $v = \sqrt{\frac{0,0078 \cdot 9,8 \cdot 0,12}{2 \cdot 0,06 + 0,0078}} = \sqrt{\frac{0,0092}{0,1278}} = \sqrt{0,0719} \approx 0,3 \text{ мкс}$

6) Вычисление погрешностей.

Выбор формулы для систематической погрешности.

$$v = \frac{S_2}{t_2} = S_2 \cdot t_2^{-1} \Rightarrow \Theta = v \left(\frac{\Theta_S}{S_2} + \frac{\Theta_{t_2}}{t_2} \right)$$

по формуле: $\Theta_t = t \left(\frac{\Theta_x}{x} + \ln 2 \left| \frac{\Theta_y}{y} \right| \right)$

$$a = \frac{S_2}{2S_1 t_2^{-1}} = 2(S_2^2 \cdot S_1^{-1} \cdot t_2^{-2}) \Rightarrow \Theta a = a \cdot \left(\frac{2\Theta_S}{S_2} + \frac{\Theta_S}{S_1} + \frac{2 \cdot \Theta_t}{t_2} \right)$$

Для таблицы 4.1

$$a_1 = a_1 \left(\frac{\theta_5}{s_2} + \frac{\theta_5}{s_1} + \frac{2\theta_6}{t_2} \right) = 0,2 \left(\frac{2 \cdot 0,002}{0,13} + \frac{0,002}{0,15} + \frac{2 \cdot 0,01}{0,497} \right) = 0,04 \text{ мкс}^2$$

$$a_5 = a_5 \left(\frac{\theta_5}{s_2} + \frac{\theta_5}{s_4} + \frac{2\theta_6}{t_2} \right) = 0,3 \left(\frac{2 \cdot 0,002}{0,13} + \frac{0,002}{0,12} + \frac{2 \cdot 0,001}{0,517} \right) = 0,04 \text{ мкс}^2$$

Для таблицы 4.2.

$$v_1 = v_1 \left(\frac{\theta_5}{s_2} + \frac{\theta_6}{t_2} \right) = 0,3 \cdot \left(\frac{0,002}{0,14} + \frac{0,001}{0,404} \right) \approx 0,02 \text{ мкс}$$

$$v_5 = v_5 \left(\frac{\theta_5}{s_2} + \frac{\theta_6}{t_2} \right) = 0,3 \left(\frac{0,002}{0,17} + \frac{0,001}{0,513} \right) \approx 0,01 \text{ мкс}$$

3) Выводы:

vk.com/club152685050

vk.com/id446425943

После исследования, стало известно, что движение груза на 1 части пути является

$$a \approx 0,5 \pm 0,04 \text{ мкс}^2$$

• движение груза на 2 части пути является равномерным

$$v \approx 1,26 \pm 0,02 \text{ мкс}$$

• Теоретическое значение ускорения примерно совпадает с экспериментальным.



Лабораторная работа № 2

МАШИНА АТВУДА

Цель работы: исследование равномерного и равноускоренного прямолинейного движения.

Теоретические сведения

Положение материальной точки в произвольный момент времени t однозначно задается при помощи радиуса-вектора \vec{r} , соединяющего начало координат с движущейся точкой. Скорость \vec{v} точки в момент времени t равна производной по времени от радиуса-вектора:

$$\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt}. \quad (2.1)$$

Ускорение материальной точки \vec{a} определяется как производная по времени от скорости:

$$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt}. \quad (2.2)$$

Если известен закон, по которому изменяется ускорение $\vec{a}(t)$, и задана скорость материальной точки в начальный момент времени, то можно найти скорость материальной точки в любой момент времени t :

$$\vec{v} = \vec{v}_0 + \int_0^t \vec{a}(t) dt. \quad (2.3)$$

Перемещение $\Delta \vec{r}$ материальной точки к моменту времени t можно найти, если известен закон, по которому изменяется скорость $\vec{v}(t)$:

$$\Delta \vec{r} = \int_0^t \vec{v}(t) dt. \quad (2.4)$$

Из написанных формул можно получить формулы для скоростей и перемещений в ряде конкретных случаев. Остановимся на одном из них, на случае прямолинейного равноускоренного дви-

жения с нулевой начальной скоростью вдоль вертикальной оси. В этом случае формулы (2.3) и (2.4) могут быть переписаны в виде:

$$v = at, \quad (2.5)$$

$$S = 0,5at^2. \quad (2.6)$$

Скорость, которую приобретет тело, прошедшее путь S с ускорением a и нулевой начальной скоростью, можно найти по формуле:

$$v = \sqrt{2aS}. \quad (2.7)$$

Рассмотрим систему из двух одинаковых грузов массой M каждый (рис. 2.1). Грузы соединены нерастяжимой, невесомой нитью, перекинутой через блок. Массой блока и трением при его вращении пренебрежем. К одному из грузов добавим малую массу m . Система грузов начнет движение с ускорением. Если же в некоторый момент времени t_1 дополнительный груз m отделится от системы, то движение грузов станет равномерным со скоростью

$$v = \sqrt{2aS_1}, \quad (2.7a)$$

где S_1 – путь пройденный телами за время t_1 равноускоренного движения.

За время t_2 равномерного движения грузы переместятся на расстояние

$$S_2 = vt_2 = \sqrt{2aS_1} \cdot t_2.$$

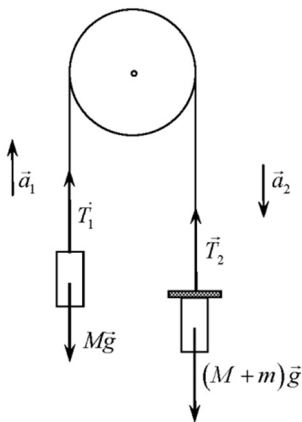


Рис. 2.1. Система грузов на блоке

Ускорение грузов выражается через пути равноускоренного S_1 и равномерного S_2 движения и через время равномерного движения t_2

$$a = \frac{S_2^2}{2S_1 t_2^2}. \quad (2.8)$$

Найдем ту же величину из решения динамической задачи. Запишем второй закон Ньютона для системы двух тел массами M и $M+m$.

$$\begin{cases} M\vec{a}_1 = \vec{T}_1 + M\vec{g}, \\ (M+m)\vec{a}_2 = \vec{T}_2 + (M+m)\vec{g}. \end{cases} \quad (2.9)$$

Спроектируем все векторы в этих уравнениях на вертикальное направление. Учитывая, что $T_1 = T_2 = T$ и $a_1 = a_2 = a$,

$$\begin{cases} Ma = T - Mg, \\ -(M+m)a = T - (M+m)g. \end{cases}$$

Вычитаем из первого уравнения второе и получаем:

$$(M + M + m)a = (-M + M + m)g; \quad (2M + m)a = mg.$$

Таким образом, ускорение системы грузов будет равно:

$$a = \frac{mg}{2M + m}. \quad (2.10)$$

Подставляя это выражение в (2.7а) получим скорость, с которой заканчивается равноускоренное движение и начинается равномерное:

$$v = \sqrt{\frac{mgS_1}{2M + m}}. \quad (2.11)$$

Лабораторная установка

Внешний вид лабораторной установки приведен на рис. 2.2. На вертикальной стойке закреплен блок 1, через который проходит нить с большими грузами 2а и 2б. На правый груз 2а сверху может помещаться дополнительный небольшой грузик кольцо 3. Электромагнит 4 фиксирует начальное положение грузов при помощи

фрикционной муфты. На вертикальной стойке находятся три подвижных кронштейна 5, 6 и 7. Верхний кронштейн 5 имеет риску, по которой устанавливается низ большого груза. Для измерения расстояний на стойке нанесена миллиметровая шкала. Средний 6 и нижний 7 кронштейны снабжены фотоэлектрическими датчиками 8 и 9. Когда нижний край груза 2а пересекает оптическую ось верхнего фотодатчика 8, включается секундомер. Выключается он в тот момент, когда нижний край того же груза пересекает оптическую ось фотодатчика 9. Дополнительная полочка 10 на среднем кронштейне 6 снимает дополнительный грузик 3 с груза 2а в тот момент, когда последний пересекает оптическую ось датчика 8.

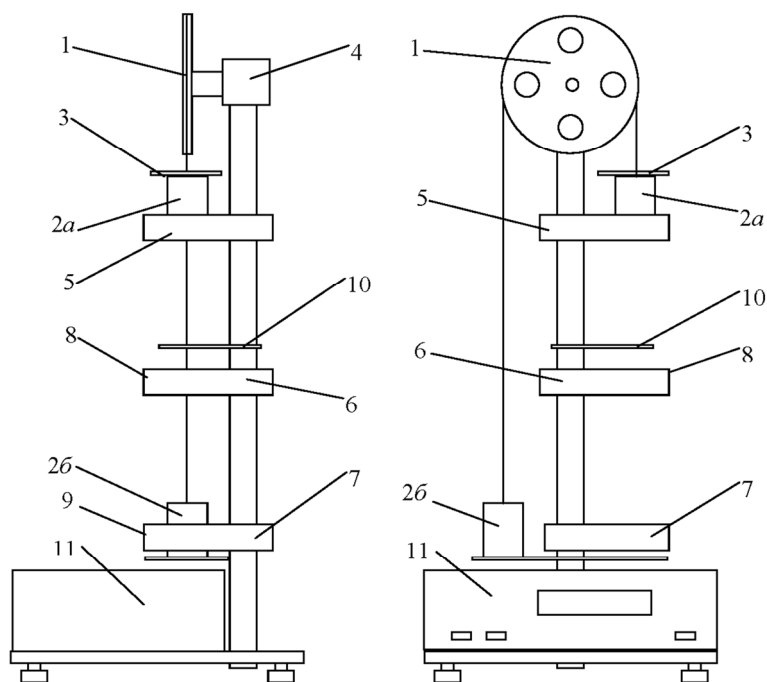


Рис. 2.2. Внешний вид лабораторной установки

На лицевой панели установки 11 имеются клавиши “Сеть”, “Пуск” и “Сброс”. Для проведения измерений нужно включить установку кнопкой “Сеть”, установить необходимые длины S_1

и S_2 , зафиксировать начальное положение грузов $2a$, $2b$ и установить груз 3 . С нажатием кнопки “Пуск” грузы приходят в движение, поочередно срабатывают фотодатчики 8 и 9 , на табло высвечивается время t_2 . Нажатие кнопки “Сброс” обнуляет показания секундомера и приводит установку в режим готовности к следующему измерению.

Задания и порядок их выполнения

Перед выполнением лабораторной работы нужно ознакомиться с назначением кнопок, получить от преподавателя набор грузов и установить заданные пути равномерного и равноускоренного движений.

До начала измерений нужно установить стойку строго вертикально, чтобы грузы при своем движении не задевали средний и нижний кронштейны. Нужно убедиться, что в крайнем верхнем положении левого груза правый груз пересекает оптическую ось нижнего датчика.

Нужно проверить, одинаковые ли массы у грузов, полученных от преподавателя. Для этого грузы нужно повесить на блок, нажать кнопку «Сброс» и проверить, будут ли они в равновесии.

Необходимо обратить особое внимание на то, чтобы нижний край правого груза в верхнем положении находился точно на уровне риски, нанесенной на верхнем кронштейне.

Систематические погрешности обоих путей считать $\theta_S = 2$ мм, систематическую погрешность измеренного времени принять $\theta_t = 0,001$ с.

Задание 1. Стандартный опыт.

Установить необходимые длины S_1 и S_2 . Правый груз зафиксировать на уровне риски, нанесенной на верхнем кронштейне. Нажать кнопку “Пуск” и после остановки груза перенести в протокол измерений время равномерного движения – t_2 .

Задание 2. Изучение равномерного движения.

Необходимо убедиться, что вторую часть своего пути правый груз проходит с постоянной скоростью. Для этого нужно изучить зависимость пути S_2 от времени t_2 . Если скорость груза постоянна, то эта зависимость на графике будет представлять собой прямую, проходящую через начало координат.

Нужно сделать не менее пяти измерений времени t_2 при неизменном расстоянии S_1 и различных S_2 . В этом опыте следует *перемещать лишь нижний кронштейн 7*, оставляя два других неподвижными. В отчете нужно привести график зависимости $S_2(t_2)$ (см. рис. 2.3) дать заключение о том, является движение груза равномерным или нет, и найти скорость груза.

Задание 3. Изучение равноускоренного движения.

Необходимо убедиться, что первую часть своего пути грузы проходят с постоянным ускорением. Для этого нужно построить зависимость $(t_2)^{-2}$ от S_1 при неизменном пути S_2 . Как следует из (2.8),

$$(t_2)^{-2} = 2a(S_2)^{-2} S_1. \quad (2.12)$$

Следовательно, изучаемая зависимость должна быть линейной и проходить через начало координат.

Нужно сделать не менее пяти измерений времени t_2 при неизменном расстоянии S_2 и различных S_1 . При этих измерениях должен перемещаться верхний кронштейн 5, а средний 6 и нижний 7 кронштейны должны оставаться неподвижными. В отчете нужно привести график зависимости $(t_2)^{-2}$ от S_1 (см. рис. 2.4) и дать заключение о том, является движение груза равноускоренным или нет.

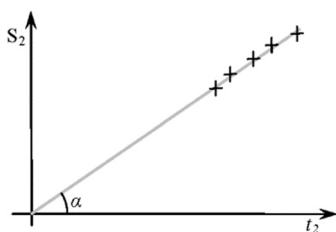


Рис. 2.3. Изучение равномерного движения

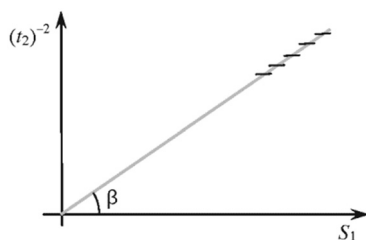


Рис. 2.4. Изучение равноускоренного движения

К следующим заданиям можно приступить лишь в случае, если установлено, что движение на участке S_1 является равноускоренным, а на участке S_2 – равномерным.

Задание 4. Определение ускорения грузов.

Ускорение можно найти двумя методами: статистической обработкой или графически. Следует воспользоваться тем методом, который укажет преподаватель.

При статистической обработке ускорения грузов рассчитать по формуле (2.8) для всех данных, полученных в заданиях 2 и 3.

При графической обработке зависимости $(t_2)^{-2}$ от S_1 сначала находится тангенс угла наклона прямой, а затем ускорение грузов:

$$a = 0,5S_2^2 \operatorname{tg} \beta. \quad (2.13)$$

При любом методе обработки нужно найти среднее значение ускорения, его случайную, систематическую и полную погрешности (см. пример 7 во вводной части настоящего пособия).

По формуле (2.10) нужно теоретически рассчитать ускорение, сравнить полученное значение с экспериментальным и дать аргументированное заключение о совпадении или несовпадении экспериментального и расчетного значений. В случае необходимости выдвинуть предположения о причинах наблюдающихся расхождений.

Задание 5. Определение скорости грузов.

Скорость грузов можно найти двумя методами: статистической обработкой или графически. Следует воспользоваться тем методом, который укажет преподаватель.

При статистической обработке для всех данных, полученных в задании 2, найти скорость равномерного движения грузов на участке пути S_2 по формуле

$$v = S_2 / t_2. \quad (2.14)$$

Графически среднюю скорость можно найти по тангенсу угла α наклона прямой $S_2(t_2)$

$$v = \operatorname{tg} \alpha. \quad (2.15)$$

При любом способе обработки необходимо найти среднее значение скорости, ее случайную, систематическую и полную погрешности.

По формуле (2.11) нужно теоретически рассчитать скорость, сравнить полученное значение с экспериментальным и дать аргументированное заключение о совпадении или несовпадении экспериментального и расчетного значений. В случае необходимости выдвинуть предположения о причинах наблюдающихся расхождений.

Все определяемые в настоящей работе величины являются неслучайными по своей природе. Случайные ошибки, возникающие при их измерениях, связаны с влиянием измерительных приборов на процесс измерения.

Контрольные вопросы

1. Что называется материальной точкой и что – абсолютно твердым телом?
2. Какое движение абсолютно твердого тела называется поступательным?
3. Как описывается движение материальной точки?
4. Чем отличается перемещение от пути?
5. Что называется средней и мгновенной скоростью?
6. Какое движение материальной точки называется равномерным и какое – равноускоренным?
7. Как изменится формула (2.10), если при ее выводе не пренебрегать силами трения оси блока?
8. Как изменится формула (2.10), если при ее выводе не пренебрегать моментом инерции блока?
9. Каким образом можно экспериментально убедиться в том, что движение грузов на втором участке пути равномерное?
10. Каким образом можно экспериментально убедиться в том, что движение грузов на первом участке пути равноускоренное?